Searching PAJ Page 1 of 1

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

09-029503

(43)Date of publication of application: 04.02.1997

(51)Int.Cl. B23B 1/00
B23B 5/08
B23B 25/00
B230 11/00
G03G 15/10

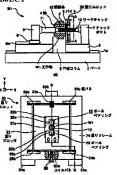
(21)Application number: 07-205170 (71)Applicant: CANON INC

(22)Date of filing: 19.07.1995 (72)Inventor: YOKOMATSU TAKAO

(54) METHOD AND DEVICE FOR PROCESSING LONG OBJECT (57) Abstract: #13

PROBLEM TO BE SOLVED: To prevent chatter vibration when a long object is processed.

SOLUTION: Both end of an object to be processed W1 are held by work chucks 10 and 11 and outer diameter of the object to be processed W1 is cut by a cutting tool 5 turned by rotation of a main shaft 4. Adjacent portion of a processing point of the object to be processed W1 is held between a prof ball bearings 22 coupled with an overlapping block 21 of an overlapping unit 20 and the overlapping block 21 is resiliently supported by a coil spring 23a, whereby resonant frequency of the object to be processed W1 is reduced.



(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

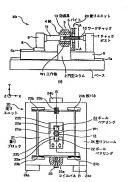
(11)特許出顧公開番号 特開平9-29503

(43)公開日 平成9年(1997)2月4日

(51) Int.Cl.*	鎖別記号	庁内整理番号	FΙ				技術表示箇所
B23B 1/	00		B 2 3 B	1/00		Z	
5/	08			5/08			
25/	00		- :	25/00		Z	
B23Q 11/	00		B 2 3 Q	11/00	A		
G03G 15/	10 112	7820-2C	G03G	15/10	112		
			審查請求	未請求	請求項の数8	FD	(全 7 頁)
(21)出顯番号 特顯平7-205170		(71)出類人					
(22)出題日	平成7年(1995)7	H100			ン株式会社		
Anna Printer [1]	T-95.1 T- (1000) 1		(72)発明者		大田区下丸子3°	1 日30	斯2号
			(12)369149		*** 大田区下丸子37	T 200	Charlet Annua
					へ四位 アルテる : 式会社内	1 200	サンプ ヤヤ
			(74)代理人		阪本 善朗		
				J	DAT 1941		
			1				
			1				

(54) [発明の名称] 長尺物の加工方法および加工装置

(57)【要約】



【特許請求の範囲】

「講求項」! 一対の保持手段によって工作物を保持 し、これを、同保持学の間に配送された加工手段によって加工する工程を有し、重りに結合された批判手段によって前記工作物を挟持するとともに前記重りを弾力的に支持することで、前記工作物の共振制波数を所定の値に低減した状態で加工することを特徴とする長尺物の加工方法。

【請求項2】 工作物の内部に防振具を充填することを 特徴とする請求項1記載の長尺物の加工方法。

【請求項3】 工作物が長尺の円筒体であることを特徴 とする請求項1または2記載の長尺物の加工方法。

【請求項4】 一対の保持手段と、両者の間に配設された加工手段と、前記一封の保持手段によって保持された 工作物を挟持するための挟持手段と、該挟持手段に結合 された重りと、該重りを弾力的に支持する弾性支持手段 を有する加工装置。

【請求項3】 批特手段が、工作物の送り方向と直交する権のまわりに同時日本である少なくとも1個の回転部 材を有することを特徴とする請求項を配象の工業の 【請求項6】 加工手段が、工作物のまわりを旋回する 少なくとも1個のパイトを有することを特徴とする請求 項4または5記載の加工接近。

【請求項7】 重りが貫通口を有し、骸貫通口に挟持手 段が配設されていることを特徴とする請求項4ないし6 いずれか1項記載の加工装置。

【請求項8】 弾性支持手段が重りの一端を支持し、該 重りの他端にその振動を吸収する防振手段が設けられて いることを特徴とする請求項4ないし7いずれか1項記 戦の加工装置。

【発明の詳細な説明】

【宛明の詳細な説明 【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、電子写真用の現像 スリーブ等の長尺物の外表面等を高い形状精度で仕上げ 加工する場合等に好透な長尺物の加工方法および加工装 置に関するものである。

[0002]

【後来の技術】電子写真用の現像スリーブ等の海内でし かも長尺である工作物を加工する場合には、加工中の工 作物が切削抵抗等によってビビリ振動等を発生しやすい 40 ため、これを抑制するための振動抑制装置が必要であ る。様に、現像スリーブ等はその外表面に高い老状精度

る。 NCC 表にハークライはしの75公面に同いた人相反 (真直度、真円度および表面粗な等)を要求されるもの であり、加工中の工作物がビビリ振動等を発生すると、 必要とする形状精度を得ることができない。

[0003] しかも工作物としての現像スリーブの本体は、長尺であるうえに藻肉の円筒体であり従って共振周波数が小さいために極めて振動を発生しやすい傾向がある。

【0004】図4は、このような円筒体である工作物W 50 ことができない。

の円輪面を、中空軸に保持されて地間するバイトにスコて切削する切削装置Maを示すもので、これは、ペコ、101と一様である門型フラム102に支持された軸受103と、弦輪を103に回転自在に支持された軸をいモータによって回転される中空の主軸104と、これに保持されたバイト105と、ペース101と一体であるペースガイド101aに治って世球移動自在であるメライが106と、これに立設された固定側チャックポスト107と、送りスライグ106上を送りスライグがイド106aに沿って経済移動自在であるチャックポスト107と、送りスライグ106上を送りスライク期内スライグ108と、これに立設された可動側チャックポスト109と、それぞれ回旋側チャックポスト109と、それぞれ回旋側チャックポスト109に実持された固定機と可動網のワークチャック110,111を有する。「00051中医の主権104に保持されたバイト10

(UUUの) 〒2002年1103に保持されたパイト10 5は、南ワークナヤック110、11によって保持された工作物W。の 外側面を切削する。工作物W。の送りは、図示しない服 粉装置によって、円型コラム102の第日を資油する りスライタ106をペースガイド101aに沿って移動 させることによって行なわれる。

[0006] 工作物で、の外間面の切削が完了したら、 送りスライダ106と一体である送りスライダガイド1 06 a に治ってキャック開門スフイダ108を図示しない駆動装置によって移動さい、これによって可動側のワークチャック111を後退させることで加工済みの工作物で、を協放し、図示しないハンド等によって搬出する。

【0007】このような加工工程において、工作物場のは前途のように長尺でしから海海の円筋体であり、その 胸端をアークチャック110、111によって記憶されているのみであるために加工中にゼビリ振動を発生しやすい。そこで、工作物場のの内部に防旋果112を挿入していわめるマスダンパの効果によって工作物場のの動門性を強化し、ビビリ振動を防ぐ工夫がなされている。 【0008】なお、防振果112としては、海外円筒状のゴム路材に複数の重りを詰めたものが用いられるのが一般的である。

【6009】
【発明が解決しようとする課題】しかしながら上記従来の技術によれば、主触の回転数が10,000 rpm程度であれば工作物内に重りを詰めるだけで完分な防振効果を得ることができるが、加工速度を迷くするために基め回転数を増やすと外風が放び工作物の返りを多くした場合も、外風周波数は同じであっても切割抵抗が増大するためにではり振動があると表面観さが増大し、必要な形状精度を得る

【0010】例えば、外径が12mm、肉厚が1mmの 工作物の場合に従来例の切削装置によって防振具を詰め て切削したときのコンプライアンス (変位/力) の周波 数特性は図3の曲線(a)で示すとおりである。従っ て、この工作物を現行の主軸回転数10.000rpm で切削加工すると外乱周波数が167H2であり、この ときのコンプライアンスは曲線(a)のほぼフラットな 領域にあるためビビリ振動は発生しない。ところが、主 軸の回転数が増加して外乱周波数が200Hz付近にな ると共振点a: に近づくためにビビリ振動を発生する。 【0011】このように、工作物の中に防振具を詰める だけでは、加工速度を速くして加工サイクルを短縮し現 像スリープ等の生産性を向上させることはできない。単 に工作物の振動を抑制することのみを目的とする場合は 工作物の加工点の近傍を剛に支持すれば事足りる。しか しながら、工作物を剛に支持して加工を行なうと、工作 物にわずかでも曲がりがある場合には、工作物を過度に 拘束し加工点の近傍を弾性変形させながら加工する結果 となり、加工後の工作物の真直度が大きく損われるおそ れがある。従って、工作物を剛に支持した状態で加工す 20 ると必要な形状精度を得ることはできない。

3

【0012】本発明は上記従来の技術の有する問題点に 鑑みてなされたものであり、加工中の工作物のビビリ振 動等を防ぎ、長尺で形状精度の高い工作物を高速加工す ることのできる長尺物の加工方法および加工装置を提供 することを目的とするものである。

[0013]

【課題を解決するための手段】上記の目的を進成するた めに本発明の長尺物の加工方法は、一対の保持手段によ って工作物を保持し、これを、両保持手段の間に配設さ 30 れた加工手段によって加工する工程を有1.. 重りに結合 された挟持手段によって前記工作物を挟持するとともに 前記重りを弾力的に支持することで、前記工作物の共振 周波数を所定の値に低減した状態で加工することを特徴 とする。

【0014】工作物の内部に防振具を充填するとよい。

【0015】工作物が長尺の円信体であるとよい。 【0016】本発明の加工装置は、一対の保持手段と、

両者の間に配設された加工手段と、前記-対の保持手段 によって保持された工作物を挟持するための挟持手段 と、該狹持手段に結合された重りと、該重りを弾力的に 支持する弾性支持手段を有することを特徴とする。

【0017】挟持手段が、工作物の送り方向と直交する 輪のまわりに回転自在である少なくとも1個の回転部材 を有するとよい。

【0018】加工手段が、工作物のまわりを旋回する少 なくとも1個のバイトを有するとよい。

【0019】重りが貫通口を有し、該貫通口に挟持手段 が配設されているとよい。

りの他端にその振動を吸収する防振手段が設けられてい るとよい。

[0021]

【作用】一対の保持手段によって長尺の工作物を保持 し、两保持手段の間に配設された加工手段によって工作 物の外表面等を加工する場合には、加工手段の切削抵抗 等によって加工中の工作物がビビリ振動等を発生しやす い。そこで、重りに結合された挟持手段によって工作物 の加工点近傍を挟持するとともに、前記重りを弾力的に 支持することで、工作物を過度に拘束することなくその 動剛性を強化し、加工手段の切削抵抗等による外乱周波 数より工作物の共振周波数の方が低くなるように設定し て加工中のビビリ振動の発生を防ぐ。

【0022】このように、弾力的に支持された重りによ って工作物の動剛性を強化し共振周波数を低くすれば、 加工手段の加工速度を上げて外乱周波数を高くした場合 でも、加工手段の切削抵抗等によって工作物にビビリ振 動等を発生するおそれがない。また、重りが弾力的に支 持されているために、工作物が重りによって過度に拘束 されることなく、例えば工作物に曲がり等があっても重 りが弾力的に移動してこれに追従するため、工作物が強 性変形した状態で加工されるのを回避できる。

【0023】従って、形状精度の高い工作物であっても 加工速度を上げて工作物の加工サイクルタイムを領緯 し、生産性を大きく向上できる。

[0024]

【発明の実施の形態】本発明の実施の形態を図面に基づ いて説明する。

【0025】図1は一実施例による切削装置M1を示す もので、(a) はその一部断面模式側面図、(b) は (a) のA-A線からみた部分模式立面図である。切削 装置M: は、図1の(a)に示すように、ベース1と~ 体である門型コラム2に支持された軸受3と、該軸受3 に回転自在に支持され図示しないモータによって回転さ れる中空の主軸 4 と、これに保持された加工手段である バイト5と、ベース1と一体であるベースガイド1 a に 沿って往復移動自在である送りスライダ6と、これに立 設された固定側のチャックポスト7と、送りスライダ6 上を送りスライダガイド6aに沿って往復移動自在であ 40 るチャック開閉スライダ8と、これに立数された可動側 のチャックポスト9と、それぞれ固定側のチャックポス ト7と可動側のチャックポスト9に支持された保持手段 である固定側と可動側のワークチャック10、11を有

【0026】中空の主軸4に保持されたパイト5は、両 ワークチャック10,11によって保持された工作物W 1 のまわりを旋回することで工作物W1 の外周面を切削 し、工作物Wi の送りは、図示しない駆動装置によっ て、門型コラム2の閉口を貫通する送りスライダ6をベ 【0020】弾性支持手段が重りの一端を支持し、該重 50 ースガイド1 aに沿って移動させることによって行なわ れる。

[0027] 工作物別・の外側面の別制が完了したら、 造りスライダ6と一体である造りスライダがイド6aに 沿ってチャック関間スライダ8を図示しない駆動装置に よって移動させ、これによって可動側のワークチャック 11を発退させることで加工済みの工作物別・荷閣故 し、図示しないハンド等によって到出する。

5

【0028】このような加工工程において、工作物Wi は長尺でしかも薄肉の円倍体であり、その両端をワーク キャック10、11によって北持されているのみである 10 ために加工中にビビリ振動を発生しやすい。そこで、工 作物Wi の内部に防振性12を挿入していわゆるマスダ ンパの効果によって工作物Wi の動剛性を強化し、ビビ リ振動を放了下来がなおれている。

【0029】なお、防振具12としては、薄肉円筒状のゴム部材に複数の重りを詰めたものが用いられるのが一般的である。

[0030] 工作物別、の内部に対抵見」2を挿入した だけでは、主輪4の回転数を上げたときにバイト5の切 削抵抗による分乳周波数が工作物別、の共振開放数比近 づいてビビリ類動を発生するのを固進できない。そこ で、バイト5の発化はかいて工作物別、に重りを付加 し、該重りの候性によって工作物別、の動剛性を強化し て共振開放数を高くするための重りユニット20を配設 する。

[0031]重りユニット20は、回1の(b)に示すように実通口21 aを構た定数である重りプロック2 1 な常んに数にりプロック2 1 は常通口21 a Fで工作物が、を上下方向から扶持する扶持事長である一材の回転部がなるがエルベアリング2 2 を支持している。重 30 プロック2 1 の下端中央部は外性支持事後であるコイルパネ23 aを介して重りフレーム2 4 に支持され、重 ガブロック2 1 0 下端両指および上端両側部はそれぞ 板パネ2 3 b を介して重りフレーム2 4 に結合され、さ ちに、重 ガブロック2 10 た 近 がりブレース 4 に結合され、さ ちに、重 ガブロック 2 10 た 近端中域は紡績年度である 粘弾性体23 c を介して重りフレーム 2 4 に結合され

[0032] 重りフレーム24はその下端に設けられた 足路24aを門型コラム2に固定され、頂部に設けられた た支持部材24bは、図3に示すように軸受3と一体的 40 に設けられる。

【0033】このように、重りエニット20は、工作物 W: をパイト5の近傍でボールペアリング22の間に挟 持することによって重りプロック21の面にを付加し、これによって工作物W:の動劇性を強化する。例えば、 工作物W:が特径12mmのA1駅の円筒体であれば、 工たサ経10mmのボールペアリング22で挟んで重 りを付加する。ボールペアリング22は∮mm3程度の ペアリングシャフト22 aに回転台在に実持され、工作 物W:の送わる妨げないようにこれを扶持さる。

【0034】ベアリングシャフト22aはそれぞれ軸固 定部材22 bの穴に圧入され固定され、両軸固定部材2 2 b は重りプロック21 にそれぞれボルト固定されてい る。下方の軸固定部材22bのボルト穴は長大であり、 上下方向の位置を調整することができる。工作物W: の 直径は個々に或いは場所により異なるため、寸法精度の 下限値よりもボールベアリング22の隙間を20μm前 後小さく設定し、工作物W1 とボールペアリング22の 間に隙間がないようにする。例えば、工作物Wi の寸法 精度が 412 mm ±20 µm であれば、ベアリング隙間 を11.96mmとする。工作物Wi のつぶし代が大き いと送り抵抗が大きくなり、つぶし代が小さすぎると工 作物W: と重りプロック21の動きが一体でなくなり、 防振効果が得られない。隙間調整は、ボールベアリング 22の間に所定の厚さのプロックゲージをはさみ、軸固 定部材22bをプロックゲージに押し当てて行なう。 【0035】重りプロック21は前述のように上下左右 4枚の板ばね23bによって、上下に柔らかく、水平面 内に固く固定されている。各板ばね23bの一端は板ば ね抑えに挟まれて重りプロック21にポルト締結されて いる。また、各板ばね23bの他端は板ばね抑えに挟ま れて重りフレーム24にポルト締結されている。各板ば ね23bの上下剛性は、工作物Wi を挟持した状態での 工作物Wi の最も弱い位置での上下剛性よりかなり弱く 設定する。現像スリーブを製造する場合の工作物Wide 未加工状態での真直度が数十μmである。これを挟持1. た際に上下に曲がってセッティングされると、板ばね2 3 bの上下剛性が大きい場合には加工時に工作物Wiの 曲がりに重りプロック21が追従せず、工作物Wiを弾 性変形させた状態で加工するため、加工後の工作物Wi の真直度が悪くなる。真直度の要求精度にもよるが、例 えば工作物 W_1 の中央での剛性が0、 $2N/\mu m$ であれ ばトータルの板ばね剛性をその1/20すなわち0.0 1 N/um程度にしておく。

【0036】重りプロック21の左右方向の支持側性は 十分高くすべきである。工作物Wi にた右方向の切削折 抗が加わった場合、ボールペアリング22と工作物Wi の間に静止摩擦力が作用するまでの力は重りプロック2 1を介して各板ばね23bが受けるからである。従っ て、ボールベアリング22のような関体でなければ、下 作物Wi の左右支持剛性を高められない。例えば、切削 抵抗を数Nとし、目標表面組さをサブ μ mとすれば10 N/µm以上の剛性が必要である。なお、ボールベアリ ング22の替わりに、ボールやローラによる転がりスラ イド、あるいは、摩擦のない静圧軸受等も使用できる。 【0037】重りプロック21の重さは、工作物W: を 挟持した状態で、工作物Wiの共振点が外乱周波数より 十分低くなるように設定する。工作物W: を挟持した状 態での工作物の共振点は工作物Wiの位置により変化す 50 る。最も剛性が高いのは短い方のワークチャック10個

である。バネ、マス系の共振周波数を求める式 f=(k /m) 0.5 / (2 x) に、この部分での剛性と、目標と する周波数を入れて必要な重さを決定する。外乱周波数 が最低167H2(主軸回転数が10,000rpm) とすると、少なくともその1/2の80Hz以下を目標 とし、工作物W: の最も高い部分の関性が0.5N/" mであればり、5kg程度の重りが必要である。これに より、80日2の共振ピークが現れるがそれ以上の周波 数では重りの慣性により動剛性が高く外私に対して振動 しにくくなる。

【0038】共振点より外乱層波数が高ければ共振は起 りにくいが、全く振動しないわけではないため、この間 波数でのパイト5の軌跡が工作物Wt の表面租さとして 現れる。従って、粗さの規格が厳しい場合は問題になる ことがある。

【0039】そこで、重りブロック21と重りフレーム 24を粘弾性体23cで結合することで、振動振幅を下 げて表面組さを向上させる。粘弾性体23cは剛性が小 さく減衰効果の高い材質が望ましい。例えば、重りプロ ック21と重りフレーム24の隙間が2mm程度の場合 20 は、厚さ2mm、幅10mm程度で硬度60°前後の無 反発ゴムを用いる。これにより、80Hzの振動のビー クレベルをその1/10程度に抑えることが可能で、表 面組さを約1/2にすることができる。また、粘弾性体 23cの上下方向剛性は各板ばね23bと同レベルであ るため、工作物Wi の真直度を劣化させることもない。 【0040】重りプロック21の自重は、コイルバネ2 3 a とそのばね受けを介して調節ねじ25で支えられて いる。重りプロック21が柔に支持される方向は垂直で も水平でもよいが、重りユニット20を切削装置M1に 30 装着する際、ボールベアリング22間の中央と主軸4の 軸芯の位置をある程度合わせる必要があり、そのために は重りプロックが重力方向に柔らかいばねで支持され て、そのパランス位置を講節ねじ25で調整するこの方 法が最も簡単である。

【0041】すなわち、重りユニット20をセットする 際、重りプロック21は各板ばね23bと粘弾性体23 cとコイルバネ23aが並列に結合された状態の剛性で 支持され、重りプロック21の重さと総合ばね剛性が釣 り合った位置で停止する。並列結合状態での剛性が大き 40 いと前述のように加工後の工作物Wiの真直度を劣化さ せるので、粘弾性体23cもコイルパネ23aも板ばね 23bと同じ0.01N/μm程度にしておく。この状 態でのボールベアリング22間の中央位置と主軸4の軸 芯とのズレをなくすため調整ねじ25を回転させ重りプ ロック21全体を上下させる。基準は重りプロック20 をセットしない場合の工作物保持状態であり、ベース基 準で工作物上面の上下方向位置をハイトゲージ等で測定 しておき、重りユニット20をセットした際に、工作物 Wi が所定の位置になるよう調整ねじ25でアライメン 50 を1.5倍程度増やしても基準内の表面組さが得られ

トする。左右方向のボールベアリング22に対する位置 合わせは振動特性、加工精度にほとんど影響しないため 位置合わせはラフでよい。

【0042】以上の構成によって、工作物W1 はボール ベアリング22により加工送り方向(2軸方向)には拘 東されることなく、上下方向 (Y軸方向) には各板ばね 23 b 等による弱いばね力と重りプロック21の重さが 付加されて共振圏波数が加工時の外乱周波数よりかなり 低下し、機方向 (X軸方向) はボールベアリング22と 10 の摩擦を介して各板ばね22bの伸び方向の強い剛性が 得られる。その結果、工作物W1 の円周方向の全方向に 高い動剛性が得られ切削抵抗に対して振動しにくくな

【0043】防振具12の重量が重りプロック21と同 等であればかなり動剛性の向上が望めるが、例えば、工 作物Wi の長さが250mm程度ありしかも曲げ剛性が 低く0.5kgの重量があると、工作物中央では約10 0 μ m たわむため、加工後の真直度が非常に劣化する。 このため真直度の規格とのかねあいで防振具12の重量 は約0.05kgに設定する。このときの伝達特性が図 3 の曲線(a)に示すものと同じであり、340 H 2 付 近に共振点 a1 があるため、現行の主軸回転数 1 0. 0 0 0 r m m以上に高速化して生産性を向上させるために は重りユニット20を付加しなければならない。

【0044】工作物W1 はワークチャック10、11に より主軸4の軸芯にアライメントされている。ボールベ アリング22による工作物W1の挟持位置とバイト5の 加工点の送り方向の距離は短いほうが切削抵抗に対する 振動抑制効果が高いが、加工点にオイルミストをかけ、 切り粉を排出するスペースが必要であるため、重りユニ ット20の挟持位置はバイト5の加工点から30mm程 度離れたところに設ける。

【0045】バイト5はダイヤモンドバイトでありこれ を主軸4に取り付けて回転させ、工作物W1 を送りスラ イダ6によって右から左方向に送れば工作物W1 の外径 切削ができる。このように重りユニット20を装着した 状態で切削加工したときの工作物中央における上下方向 の伝達特性が図3の曲線 (b) で示されている。現行の 外乱周波数167Hzにおいて、曲線(a)の特性より コンプライアンスが20 d B程度小さくなり同じ外乱に 対して10倍振動しにくくなる。これにより高い周波数 では曲線(a)のような顕著なピークはなく、ほぼフラ ットな特性で曲線 (a) の場合の静剛性に対して約3倍 の剛性が得られている。従って、主軸4の回転数をかな り高くしてもビビリ振動は起きない、例えば、主軸回転 数を20,000rpmとし、1回転当たりの送りを従 来の0. 1 mm/revで加工すると、バイト先端と送 りから決まる理論表面租さに近い値を得ることができ る。また、剛性に余裕があるため、1回転当たりの送り

9

る。その結果、加工サイクルタイムを従来の1/3に短 縮できる。主軸4の回転数をさらに上げれば、加工時間 もより一層短縮可能である。従って、決まった量を生産 する際、必要な加工機の合数が減るとともに装置を管理 する人員も削減できる。その結果、現像スリーブ等の加 エコストを大幅に低減できる。

【0046】本実施例においては、一対のボールペアリ ングが重りプロックに結合されているが、重りプロック に付いているボールベアリングは1個で、工作物の反対 個から単に予圧をかける構成でもよい。また、工作物の 10 【図4】一従来例を示す一部断面模式立面図である。 送りが鉛直方向であるような外径切削機で、重りユニッ トが水平面内に配置されても振動抑制効果は変わらな

い。さらに、上記の具体例は現像スリーブの円筒体の外 径切削の例であるが、長尺ものの端面フライス加工等で も、同様な構成の重りユニットを付加することで、高速 加工時のビビリ振動を抑制できる。ただしこの場合に は、工作物の軸方向への移動を自在に支持する機構は必 要でない。

[0047]

【発明の効果】本発明は上述のように様成されているの 20 で、以下に記載するような効果を奪する。

【0048】加工中の工作物のビビリ振動等を防ぎ、現 像スリーブ等の長尺で形状精度の高い工作物を高速加工 することができる。これによって、現像スリーブ等の加 工サイクルタイムを短縮し、生産性を大きく向上でき

3. 【図面の簡単な説明】

【図1】一実施例による切削装置を示すもので、(a) はその一部断面模式側面図、(b)は(a)のA-A線 から見た部分様式立面図である。

In

【図2】図1の(b)のB-B線に沿ってとった模式部 分断面図である。

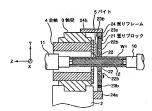
【図3】 工作物のコンプライアンスの周波数特性を示す グラフである。

【符号の説明】

ベース

- 門型コラム
- 主軸
- バイト
- 10, 11 ワークチャック
- 20 重りユニット
- 21 重りプロック
- 22 ボールペアリング 23 a コイルバネ
- 23 h 板パネ
- 23 c 黏強性体
- 24 重りフレーム
- 2.5 調節ねじ

[图2]



[図3]

